

$$\vec{v}_{аб} = \vec{v}_{пер} + \vec{v}_{от} \quad (84)$$

§66. ТЕОРЕМА О СЛОЖЕНИИ УСКОРЕНИЙ (ТЕОРЕМА КОРИОЛИСА)

Найдем зависимость между относительным, переносным и абсолютным ускорениями точки. Из равенства (84) получим

$$\vec{a}_{аб} = \frac{d\vec{v}_{аб}}{dt} = \frac{d\vec{v}_{от}}{dt} + \frac{d\vec{v}_{пер}}{dt} \quad (85)$$

Производные здесь определяют изменение каждого из векторов при абсолютном движении. Эти изменения складываются в общем случае из изменений при относительном и при переносном движениях, что ниже будет непосредственно показано. Следовательно, если условиться изменения, которые векторы $\vec{v}_{от}$ и $\vec{v}_{пер}$ получают при относительном движении, отмечать индексом «1», а при переносном движении индексом «2», то равенство (85) примет вид

$$\vec{a}_{аб} = \frac{(d\vec{v}_{от})_1}{dt} + \frac{(d\vec{v}_{от})_2}{dt} + \frac{(d\vec{v}_{пер})_1}{dt} + \frac{(d\vec{v}_{пер})_2}{dt} \quad (86)$$

Но по определению (см. §64, п. 1) относительное ускорение характеризует изменение относительной скорости только при относительном движении, движение осей $Oxyz$, т. е. переносное движение при этом во внимание не принимается. Поэтому

$$\vec{a}_{от} = \frac{(d\vec{v}_{от})_1}{dt} \quad (87)$$

В свою очередь, переносное ускорение характеризует переносной скорости, только при переносном движении, $\vec{a}_{пер} = \vec{a}_m$ (см. §64, п. 2), где m – точка, неизменно связанная с $Oxyz$ и, следовательно, получающая ускорение только при движении вместе с этими осями, т. е. при переносном движении. Поэтому

$$\vec{a}_{пер} = \frac{(d\vec{v}_{пер})_2}{dt} \quad (88)$$

В результате из равенства (86) получим

$$\vec{a}_{аб} = \vec{a}_{пер} + \vec{a}_{от} + \frac{(d\vec{v}_{от})_2}{dt} + \frac{(d\vec{v}_{пер})_1}{dt} \quad (89)$$

Введем обозначение

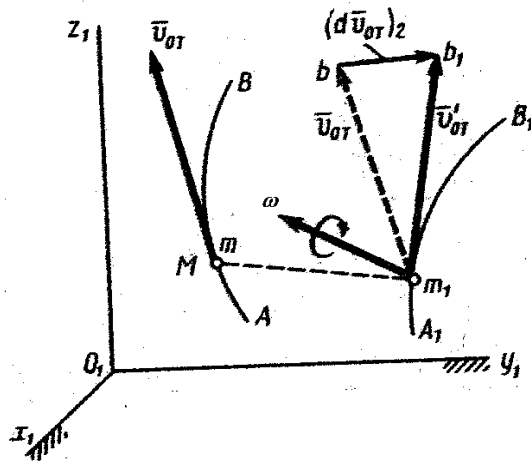
$$\vec{a}_{кор} = \frac{(d\vec{v}_{от})_2}{dt} + \frac{(d\vec{v}_{пер})_1}{dt} \quad (90)$$

Величина $\vec{a}_{\text{кор}}$, характеризующая изменение относительной скорости точки при переносном движении и переносной скорости точки в ее относительном движении, называется поворотным, или кориолисовым, ускорением точки. В результате равенство (89) примет вид

$$\vec{a}_{\text{кор}} = \vec{a}_{\text{пер}} + \vec{a}_{\text{от}} + \vec{a}_{\text{кор}} \quad (91)$$

Формула (91) выражает следующую теорему Кориолиса о сложении ускорений:¹ *при сложном движении ускорение точки равно геометрической сумме трех ускорений: относительного, переносного и поворотного, или кориолисова.*

Найдем для вычисления $\vec{a}_{\text{кор}}$ формулу, вытекающую из равенства (90). При этом, рассматривая общий случай, будем считать переносное движение, т. е. движение подвижных осей $Oxyz$, а с ними и кривой (см. рис. 182),



слагающимся из поступательного движения вместе с некоторым полюсом и вращения вокруг этого полюса с угловой скоростью $\vec{\omega}$, называемой переносной угловой скоростью. Величина $\vec{\omega}$, как показано в §63, от выбора полюса не зависит и на изображенных рис. 188, где полюс точка m , и рис. 189, где полюс O , имеет одно и то же значение.

Рис. 188

Начнем с определения

$$\frac{(d\vec{v}_{\text{от}})_2}{dt}$$

При рассматриваемом переносном движении вектор $\vec{v}_{\text{от}}$, направленный по касательной к кривой AB переместится вместе с этой кривой поступательно (придет в положение m_1b , рис. 188) и одновременно повернется вокруг точки m_1 до положения m_1b_1 . В результате вектор $\vec{v}_{\text{от}}$ получит в переносном движении приращение $(\vec{v}_{\text{от}})_2 = b\vec{b}_1 = \vec{v}_b dt$, где \vec{v}_b — скорость, которой перемещается точка b при повороте вектора $m_1b = \vec{v}_{\text{от}}$ вокруг точки m_1 . Так как этот поворот происходит с угловой скоростью $\vec{\omega}$, то по формуле (76)

¹Гюстав Кориолис (1792 — 1843) — французский ученый, известный своими трудами по теоретической и прикладной механике. Кориолисово ускорение называют еще поворотным, так как оно появляется при наличии у подвижных осей вращения (поворота).

$\vec{v}_b = \vec{\omega} \times \vec{m}_1 b = \vec{\omega} \vec{v}_{от}$. В результате $(d\vec{v}_{от})_2 = \vec{v}_b dt = \vec{\omega} \times \vec{v}_{от} dt$ и

$$\frac{(d\vec{v}_{от})_2}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{v}_{от} \quad (92)$$

Теперь определим $\frac{(d\vec{v}_{пер})_1}{dt}$. Скорость $\vec{v}_{пер}$ равна скорости той неизменно связанной с подвижными осями точки m кривой AB , с которой в данный момент времени совпадает точка m (рис. 189).

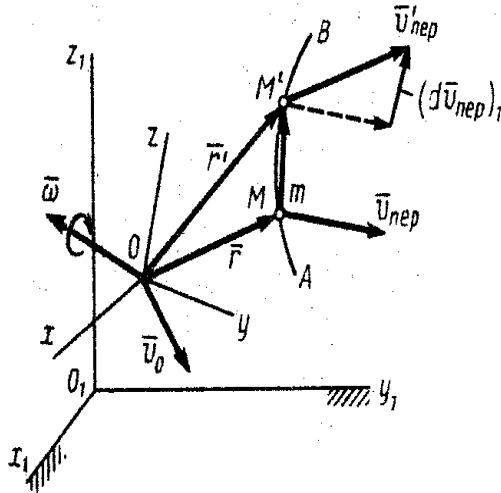


Рис. 189

Если точку O принять за полюс и обозначить через $\vec{r} = \vec{Om}$, то по формуле (81) $\vec{v}_{пер} = \vec{v}_o + \vec{\omega} \times \vec{r}$. Совершив за промежуток времени dt относительное перемещение $M\vec{M}' = \vec{v}_{от} dt$, точка придет в положение M' , для которого $\vec{r}' = \vec{r} + M\vec{M}'$ и

$$\vec{v}'_{пер} = \vec{v}_o + \vec{\omega} \times \vec{r}' = \vec{v}_o + \vec{\omega} \times (\vec{r} + M\vec{M}').$$

Следовательно, вследствие того, что точка совершает относительное перемещение $M\vec{M}' = \vec{v}_{от} dt$, вектор $\vec{v}_{пер}$ получает приращение

$$(d\vec{v}_{пер})_1 = \vec{v}'_{пер} - \vec{v}_{пер} = \vec{\omega} \times M\vec{M}' = \vec{\omega} \times \vec{v}_{от}$$

откуда

$$\frac{(d\vec{v}_{пер})_1}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{v}_{от} \quad (93)$$

Подставляя величины (92) и (93) в равенство (90), получим

$$\vec{a}_{кор} = 2(\vec{\omega} \times \vec{v}_{от}) \quad (94)$$

Таким образом, **кориолисово ускорение равно удвоенному векторному произведению переносной угловой скорости (угловой скорости подвижной системы отсчета) на относительную скорость точки.**